

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1. Kesimpulan

Berdasarkan perancangan dan hasil yang didapat dari perhitungan dan pengujian sensor pada Robot pencari warna, maka penulis dapat menyimpulkan bahwa :

1. Sifat yang dimiliki sensor jarak atau ultrasonic HC-SR04 yang digunakan pada robot ini ialah semakin jauh jarak rintangan yang dibaca oleh sensor maka akan semakin besar pula selang waktu pada saat pulsa dikirim dan pada saat pulsa pantul diterima.
2. Pada saat sensor warna aktif atau berlogika satu, tegangan output yang terukur memiliki rata-rata 4,70 V. Untuk input, tegangan yang terukur sebesar 4,78 V. Tegangan yang terbaca dipengaruhi oleh daya yang dikeluarkan atau dimiliki oleh baterai pada saat pengukuran.

5.2. Saran

Untuk mengembangkan robot ini pada masa yang akan datang maka penulis sarankan beberapa hal berikut ini :

- 1) Diharapkan untuk robot pencari warna ini selanjutnya dapat ditambahkan kendali manual dari laptop secara wireless menggunakan bluetooth agar robot mampu meningkatkan keefektifitasan dan kegunaannya.
- 2) Diharapkan robot ini disempurnakan dengan menjadikan kamera CMOS sebagai pengganti sensor warna agar dapat lebih efektif.